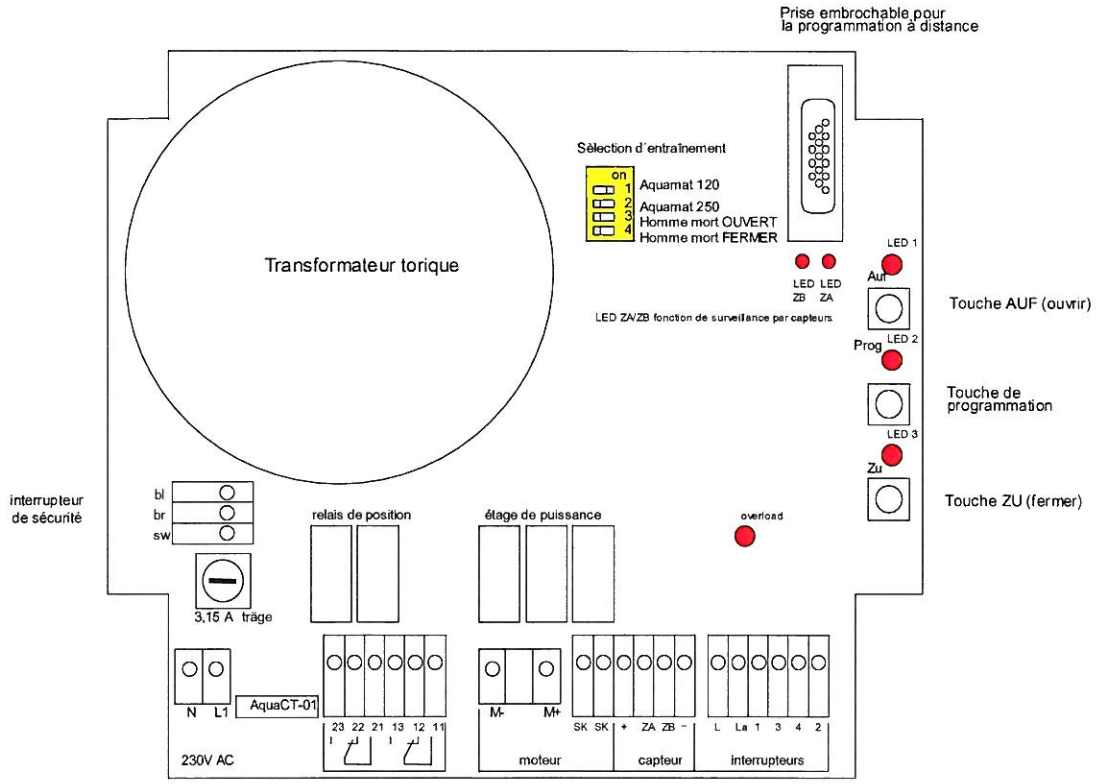
Commande électronique programmable *Aqua-CTB* pour motoréducteurs type *Aquamat 120 / Aquamat 250*

• *Description*

Cette commande par microprocesseur à contacteurs-inverseurs, alimentée en 24 V continu est utilisée sur nos motoréducteurs de la serie Aqua. Elle ne nécessite aucune fin de course mécanique. La détection de la position de fin de course est réalisée par capteur. La programmation de la commande se fait au moyen des boutons-poussoirs sur le circuit imprimé AUF, PROG, ZU ou, en option, au moyen de la commande à distance, branchée sur le circuit imprimé sur la prise prévue à cet effet. (Art.Nr. 07.37.025.000) La programmation est protégée contre une éventuelle coupure de courant. De plus, la commande comprend un controle permanent du capteur et une protection du motoréducteur contre les surcharges.
Pour la signalisation de position, on dispose d'un contact sans potentiel, pour chaque direction.

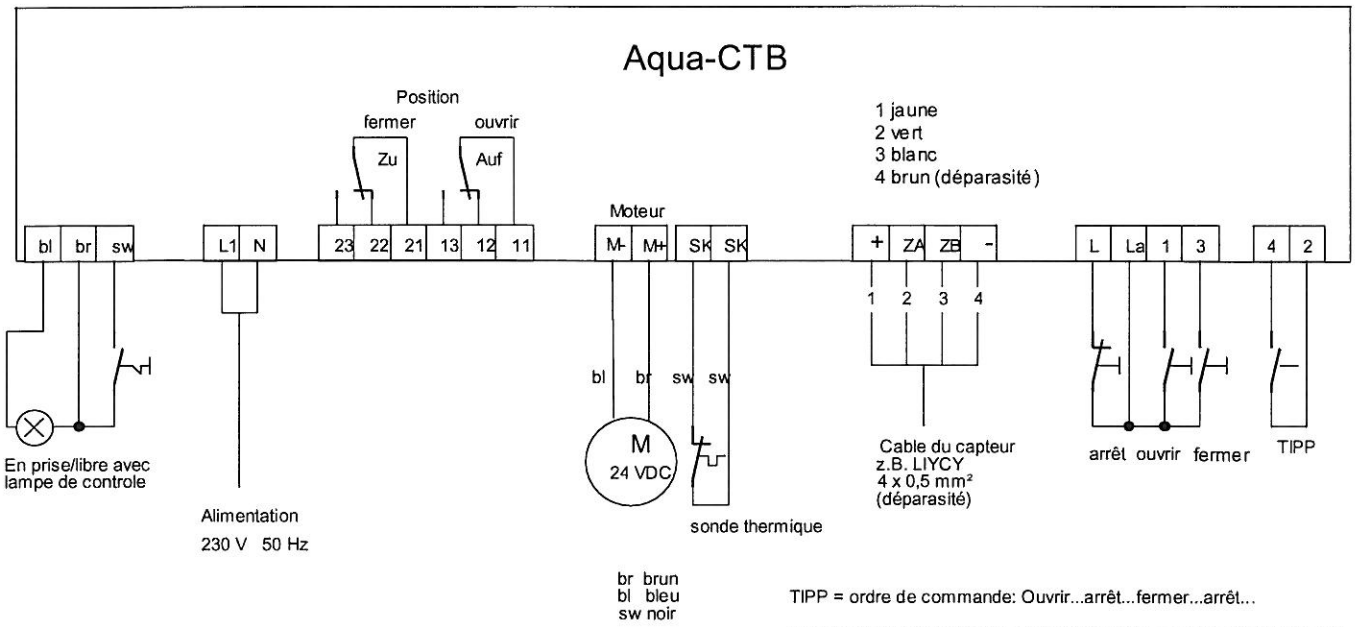
• *Vue d'ensemble*



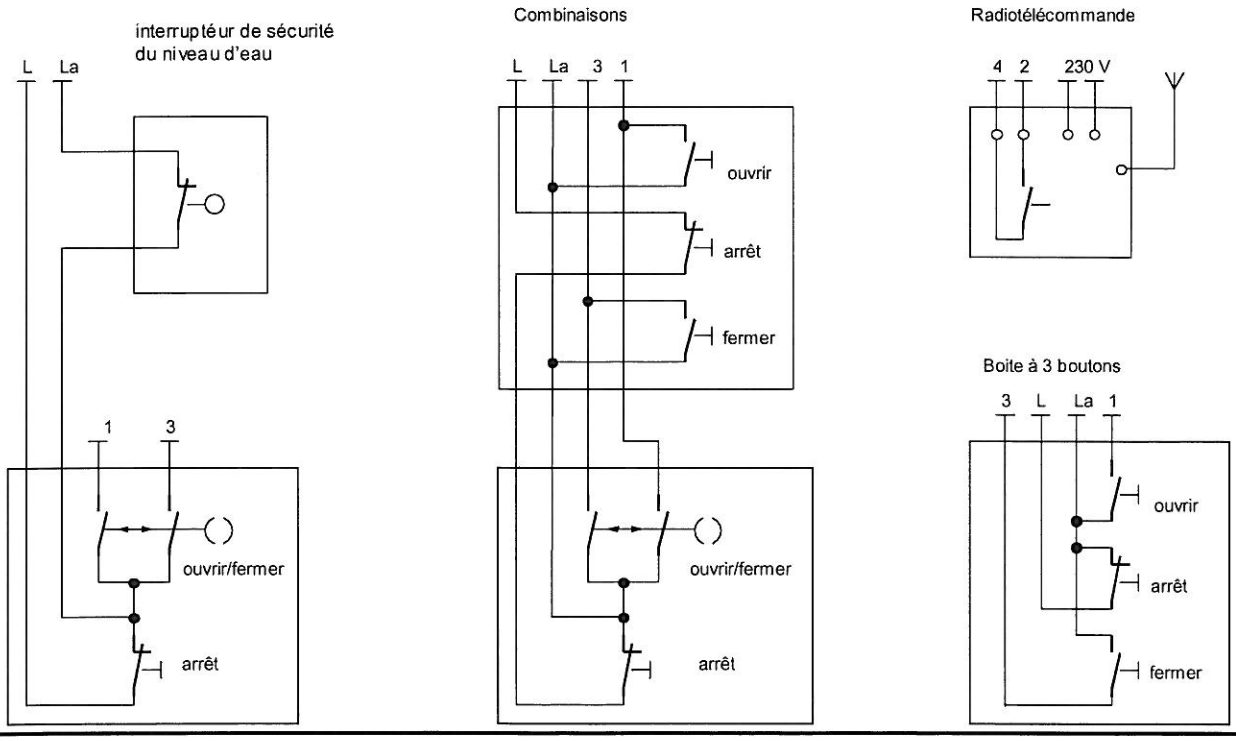
- ***Instructions de montage***

- Tous les travaux doivent être effectués hors tension.
- Les sécurités électriques doivent être adaptées à la puissance du moteur.
- L'installation doit être réalisée suivant les prescriptions des VDE.
- Pour programmer il faut maintenir le bouton-poussoir de commande enfoncé.

- ***Plan de raccordement***



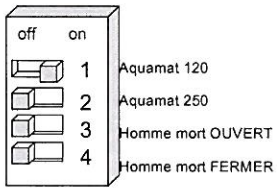
Exemple de raccordement



- ***Choix de l'entraînement:***

Avant la mise en service, la commande doit être réglée en fonction de l'entraînement. A cette fin, les interrupteurs correspondants DIP 1 et 2 doivent être placés en position „ON".

DIP-Switch



- ***Fonctionnement :***

A la livraison, la commande est en fonctionnement à impulsions, c.-à-d. qu' une seule impulsion entraîne la marche de l' installation aussi longtemps que l'ordre „stop" n' est donné ou jusqu'â l' arrivée â la position de fin de course correspondante. Une commande en „homme mort" peut être choisie dans la direction voulue, au moyen des interrupteurs DIP 3 et 4. L'entraînement fonctionne aussi longtemps que le bouton poussoir reste enfoncé.

Attention: dans ce mode de fonctionnement, la fonction „TIP" pour la commande radio est hors service (bornes 4 et2).

La commande ne peut être mise en service qu' après la mise au point des interrupteurs DIP.

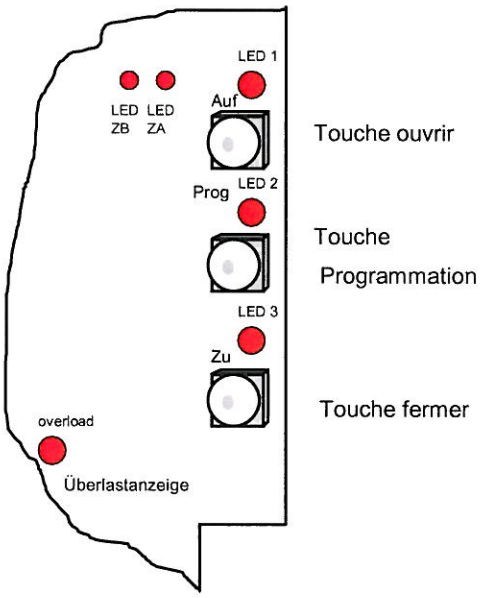
- ***Programmation (LED = afficheur à diodes)***

1. Démarrage de la programmation:

Maintenir le bouton-poussoir PROG enfoncé. Ensuite enfoncer les boutons-poussoirs AUF et ZU simultanément. Maintenir les trois boutons-poussoirs enfoncés pendant environ 5 sec jusqu'à ce que les trois LED sont allumées.

2. Signification des LED:

- 3 LED allumées = mémoire effacée
- LED-1 allumée = position OUVERT (AUF) non programmée
- LED-2 allumée = la programmation est démarrée
- LED-3 allumée = position FERMER (ZU) non programmée



3. Programmation des positions:

Procédure:
Pendant la fase de programmation, le moteur ne tourne que lorsque le bouton-poussoir est maintenu enfoncé.

Position ouvert:
a) Ouvrir jusqu'à position desirée en enfonçant le bouton-poussoir AUF.
b) Ensuite enfoncer et maintenir enfoncé le bouton-poussoir PROG et enfoncer le bouton-poussoir AUF afin de mémoriser la position. Relacher les 2 boutons-poussoirs.
c) LED AUF s'éteint, ce qui confirme la programmation AUF.

Position fermer:
a) Fermer jusqu'à position desirée en enfonçant le bouton-poussoir ZU.
b) Ensuite enfoncer et maintenir enfoncé le bouton-poussoir PROG et enfoncer le bouton-poussoir ZU afin de mémoriser la position. Relacher les 2 boutons-poussoirs.
c) LED ZU s'éteint, ce qui confirme la programmation ZU.

• *Fonctionnement normal*

Après la programmation, une seule poussée sur le bouton AUF ou ZU suffit pour ouvrir ou fermer complètement l'installation. Une seconde poussée AUF ou ZU arrête le moteur.

Signification des LED en fonctionnement normal:

LED-1 clignote:	Le volet s'ouvre
LED-1 allumé:	Le volet est ouvert
LED-3 clignote:	Le volet se ferme
LED-3 allumé:	Le volet est fermé

• *Dérangement:*

Un dérangement est signalé par le clignotement de LED-2.
LED-1 et 3 désignent la nature du dérangement:

LED-1 allumé:	le moteur ne démarre pas ou est bloqué
LED-3 allumé:	STOP ou SK est interrompu pendant plus de 10 sec.
LED-2/3 allumé:	signalement de sens de rotation. Le moteur tourne dans le sens inverse ou le capteur est mal raccordé (invertion ZA et ZB)

• *Surcharge*

La vitesse de rotation de l'entraînement est sous surveillance. En cas de dépassement de la vitesse de rotation admise, l'entraînement est arrêté. Le dérangement est signalé par les LED1 et LED2.
La commande est protégée par une surveillance électrique intégrée. En cas de dépassement des valeurs du courant électrique, la commande arrête l'entraînement. Ces dérangements sont signalés par LED4.

• *Accessoires*

Une unité de programmation à distance est proposée comme accessoire. Celle-ci rend possible le réglage des fins de course à partir d'une position favorable. Pour l'utiliser, il est nécesaire de brancher le cable de l'unité de commande à distance de la platine dans la prise prévue à cet effet. L'unité de commande à distance est équipée des touches Auf-Prog-Zu. Pendant la programmation, seule la conduite d"homme mort" est possible. L'installation marche aussi longtemps que la touche de marche reste enfoncée. Après cloture de la programmation, l'installation fonctionne en maintien. Un arrêt de fonctionnement est alors possible par une instruction renouvelée sur les touches Auf ou Zu. (commutation à séquences)

• *Données techniques*

Température exterieure:	0° C jusqu'à 50° C
Tension de raccordement:	24 V CC
Ampérage:	voir type de moteur
Puissance max. :	0,5 KW
Tension de commande:	24 V CC
Tension du moteur:	24 V CC

GMF
Genker Machinenfabriek

pamax

Tel. +41 44 830 02 31 Fax +41 44 830 10 42
www.pamax.ch

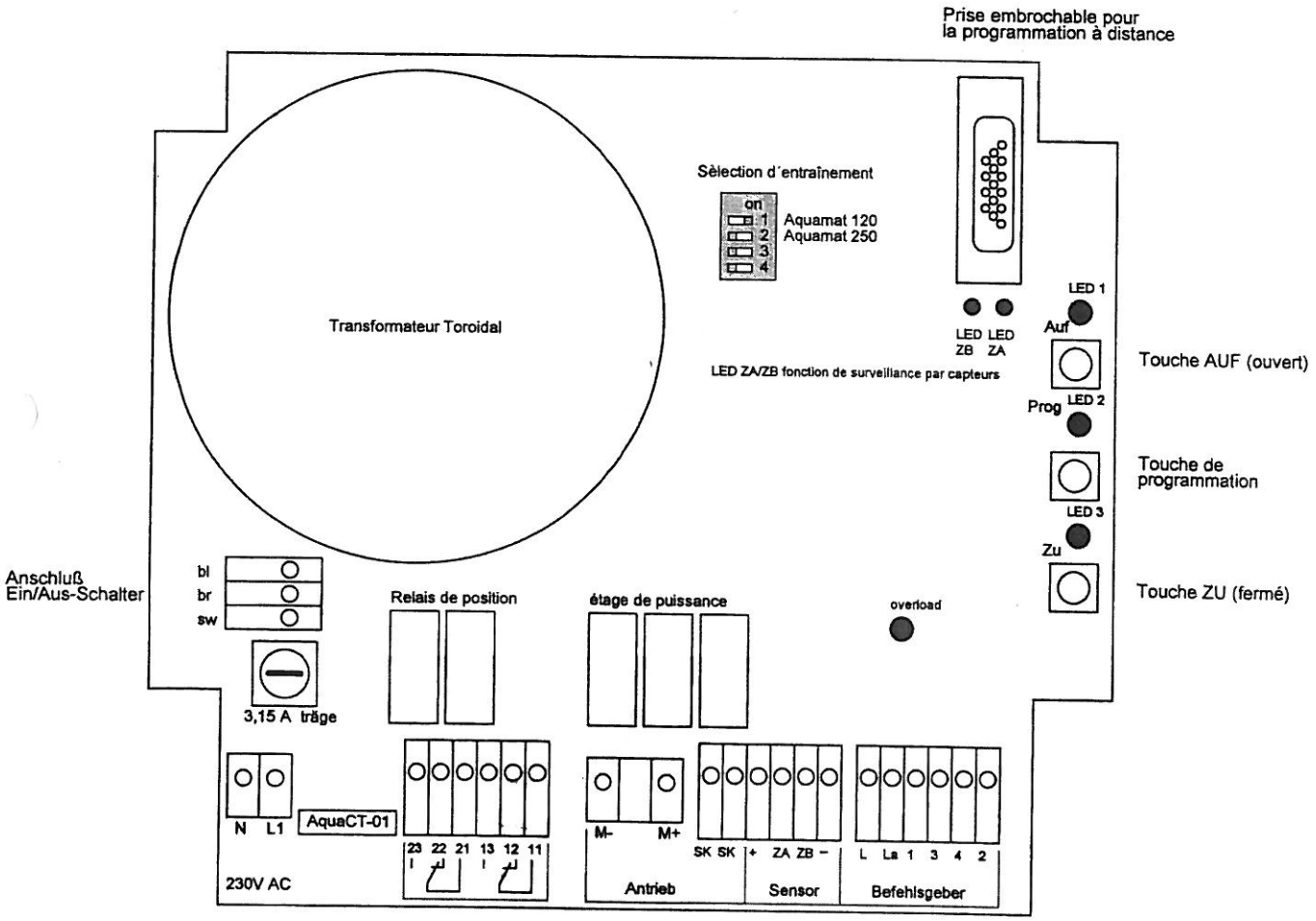
Electronische besturingen
Contrôles électroniques
Electronic controls
Elektronische Steuerungen

Commande électronique programmable *Aqua-CT* pour motoréducteurs type *Aquamat 120 / Aquamat 250*

• *Description*

Cette commande par microprocesseur à contacteurs-inverseurs, alimentée en 24 V continu est utilisée sur nos motoréducteurs de la serie Aqua. Elle ne nécessite aucune fin de course mécanique. La détection de la position de fin de course est réalisée par capteur. La programmation de la commande se fait au moyen des boutons-poussoirs sur le circuit imprimé AUF, PROG, ZU ou, en option, au moyen de la commande à distance, branchée sur le circuit imprimé sur la prise prévue à cet effet. (Art.Nr. 07.37.025.000) La programmation est protégée contre une éventuelle coupure de courant. De plus, la commande comprend un controle permanent du capteur et une protection du motoréducteur contre les surcharges.
Pour la signalisation de position, on dispose d'un contact sans potentiel, pour chaque direction.

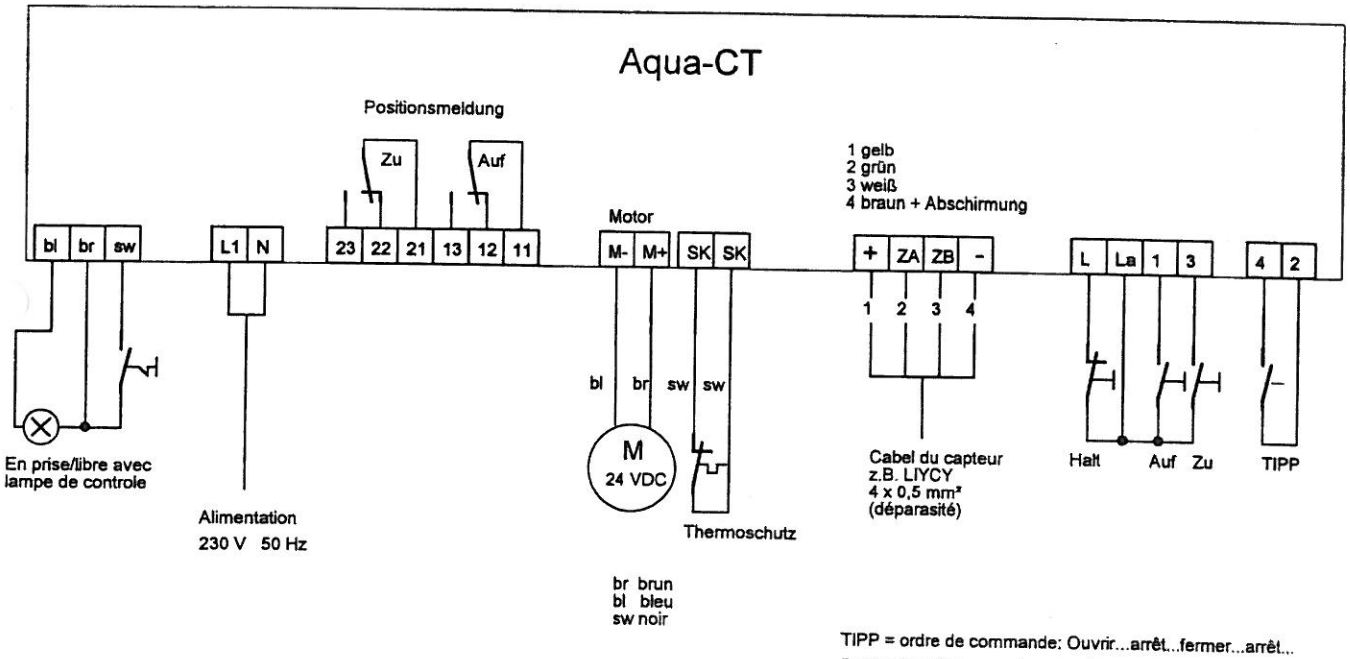
• *Vue d'ensemble*



Instructions de montage

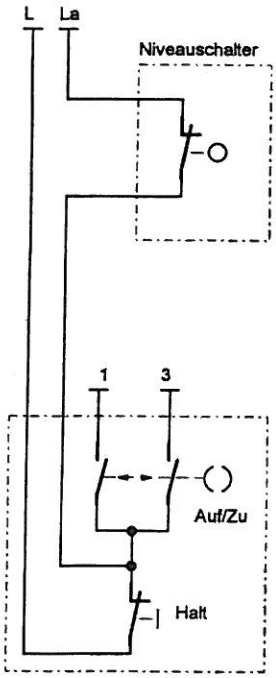
- Tous les travaux doivent être effectués hors tension.
- Les sécurités électriques doivent être adaptées à la puissance du moteur.
- L'installation doit être réalisée suivant les prescriptions des VDE.
- Pour programmer il faut maintenir le bouton-poussoir de commande enfoncé.

• *Plan de raccordement*

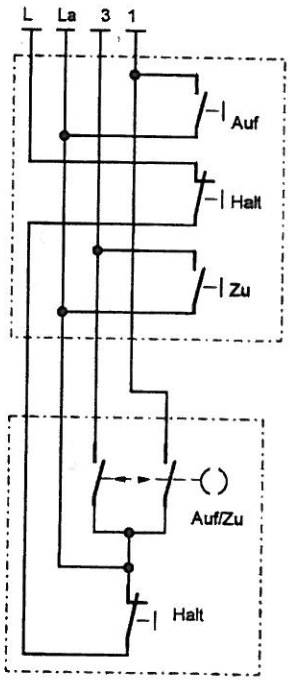


TIPP = ordre de commande: Ouvrir...arrêt...fermer...arrêt...
Pour le fonctionnement avec <<homme mort>>; il faut déconnecter L

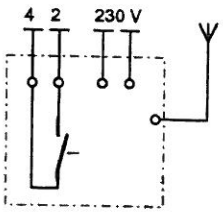
Anschlußbeispiele



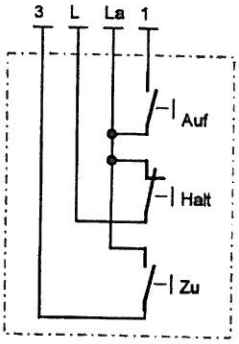
Combinaisons



Radiotélécommande



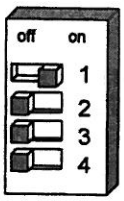
Steuertafel



• *Sélection d'entraînement*

Cette commande doit être en configuration avec le type d'entraînement. Pour ce faire, mettre l'interrupteur DIP correspondant en position 'on'. Tous les autres interrupteurs DIP doivent être en position 'off'.

DIP-Schalter



Aquamat 120
Aquamat 250

• *Programmation (LED = afficheur à diodes)*

1. Démarrage de la programmation:

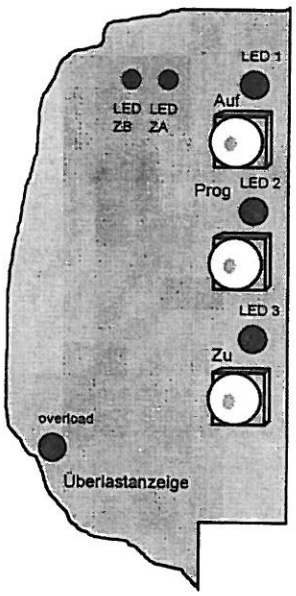
Maintenir le bouton-poussoir PROG enfoncé. Ensuite enfoncer les boutons-poussoirs AUF et ZU simultanément. Maintenir les trois boutons-poussoirs enfoncés pendant environ 5 sec jusqu'à ce que les trois LED sont allumées.

2. Signification des LED:

- 3 LED allumées = mémoire effacée
- LED-1 allumée = position OUVERT (AUF) non programmée
- LED-2 allumée = la programmation est démarrée
- LED-3 allumée = position FERMER (ZU) non programmée

3. Programmation des positions:

Procédure:
Pendant la fase de programmation, le moteur ne tourne que lorsque le bouton-poussoir est maintenu enfoncé.



Touche AUF

Touche Programmation

Touche ZU

Position ouvert:

a) Ouvrir jusqu'à position desirée en enfonçant le bouton-poussoir AUF.
b) Ensuite enfoncer et maintenir enfoncé le bouton-poussoir PROG et enfoncer le bouton-poussoir AUF afin de mémoriser la position. Relacher les 2 boutons-poussoirs. LED AUF s'éteint, ce qui confirme la programmation AUF.

Position fermer:

a) Fermer jusqu'à position desirée en enfonçant le bouton-poussoir ZU.
b) Ensuite enfoncer et maintenir enfoncé le bouton-poussoir PROG et enfoncer le bouton-poussoir ZU afin de mémoriser la position. Relacher les 2 boutons-poussoirs.
c) LED ZU s'éteint, ce qui confirme la programmation ZU.

• *Fonctionnement normal*

Après la programmation, une seule poussée sur le bouton AUF ou ZU suffit pour ouvrir ou fermer complètement l'installation. Une seconde poussée AUF ou ZU arrête le moteur.

Signification des LED en fonctionnement normal:

LED-1 clignote:	Le volet s'ouvre
LED-1 allumé:	Le volet est ouvert
LED-3 clignote:	Le volet se ferme
LED-3 allumé:	Le volet est fermé

• *Dérangement:*

Un dérangement est signalé par le clignotement de LED-2.
LED-1 et 3 désignent la nature du dérangement:

LED-1 allumé:	le moteur ne démarre pas ou est bloqué
LED-3 allumé:	STOP ou SK est interrompu pendant plus de 10 sec.
LED-2/3 allumé:	signalement de sens de rotation. Le moteur tourne dans le sens inverse ou le capteur est mal raccordé (invertion ZA et ZB)

- ***Surcharge***

La vitesse de rotation de l'entraînement est sous surveillance. En cas de dépassement de la vitesse de rotation admise, l'entraînement est arrêté. Le dérangement est signalé par les LED1 et LED2.
La commande est protégée par une surveillance électrique intégrée. En cas de dépassement des valeurs du courant électrique, la commande arrête l'entraînement. Ces dérangements sont signalés par LED4.

- ***Accessoires***

Une unité de programmation à distance est proposée comme accessoire. Celle-ci rend possible le réglage des fins de course à partir d'une position favorable. Pour l'utiliser, il est nécesaire de brancher le cable de l'unité de commande à distance de la platine dans la prise prévue à cet effet. L'unité de commande à distance est équipée des touches Auf-Prog-Zu. Pendant la programmation, seule la conduite d"homme mort" est possible. L'installation marche aussi longtemps que la touche de marche reste enfoncée. Après cloture de la programmation, l'installation fonctionne en maintien. Un arrêt de fonctionnement est alors possible par une instruction renouvelée sur les touches Auf ou Zu. (commutation à séquences)

- ***Données techniques***

Température exterieure:	0° C jusqu'à 50° C
Tension de raccordement:	24 V CC
Ampérage:	voir type de moteur
Puissance max. :	0,5 KW
Tension de commande:	24 V CC
Tension du moteur:	24 V CC

Commande électronique programmable *Aqua-CTS*

pour moto réducteurs avec capteurs incorporés

• *Description*

Cette commande par microprocesseur à contacteurs-inverseurs, alimentée en 24 V. continu, avec démarrage et arrêt lents est utilisée sur nos moto réducteurs de la série Aqua. Elle ne nécessite aucune fin de course mécanique. La détection de la position de fin de course est réalisée par capteur. La programmation de la commande se fait au moyen des boutons-poussoirs sur le circuit imprimé OPEN, PROG, CLOSE ou, en option, au moyen de la commande à distance, branchée sur le circuit imprimé sur la prise prévue à cet effet. (Art.Nr. 07.37.025.000) La programmation est protégée contre une éventuelle coupure de courant. De plus, la commande comprend un contrôle permanent du capteur et une protection du moto réducteur contre les surcharges.
Pour la signalisation de positions supplémentaires, on peut disposer de contacts sans potentiel, pour chaque direction.

• *Données techniques*

Température extérieure	0° C jusqu'à 50° C
Tension de raccordement	24 V CC
Ampérage	voir type de moteur
Tension du moteur	24 V CC
Puissance max.	0,5 KW
Tension de commande	24 V CC
Courant maximum	max. 11 A

• *Instructions de montage*

- L'installation doit être réalisée suivant les prescriptions des VDE.
- Tous les travaux doivent être effectués hors tension.
- De façon générale, les câbles d'arrivée doivent être séparés. En particulier, l'alimentation du capteur doit se faire indépendamment et par un câble protégé.

- On ne peut raccorder qu'un seul moto réducteur à cette commande. D'autres utilisateurs (comme l'éclairage) ne peuvent pas être raccordés.

• *Choix de l'entraînement:*

Avant la mise en service, la commande doit être réglée en fonction du moto réducteur.
A cette fin, les interrupteurs DIP correspondants doivent être placés en position „ON".

DIP-switch :

1 on: Aquamat 120
2 on: Aquamat 250
3 on: Aqua-Junior
4 on: Aqua-moteur immergé
5 on: sans fonction

Pamax Automation AG
Neue Winterthurerstrasse 26, 8304 Wallisellen
Telefon +41 (0)44 839 10 50, Telefax +41 (0)44 839 10 51
info@pamax.ch, www.pamax.ch

• *Programmation (LED = afficheur à diodes)*

1. Démarrage de la programmation:

Maintenir le bouton-poussoir PROG enfoncé. Ensuite enfoncer les boutons-poussoirs OPEN et CLOSE simultanément. Maintenir les trois boutons-poussoirs enfoncés pendant environ 5 secs. jusqu'à ce que les trois LED soient allumées.

2. Signification des LED:

LED-1 allumée = position OUVERT non programmée
LED-2 allumée = la programmation est démarrée
LED-3 allumée = position FERMER non programmée

3. Programmation des positions:

Attention :
Pendant la phase de programmation, le moteur ne tourne que lorsque le bouton-poussoir est maintenu enfoncé (homme mort). La programmation peut se faire dans toutes les positions.

Lors de la programmation de la première position, le LED s'éteint comme confirmation.
Lors de la programmation de la deuxième et dernière position, la commande est automatiquement prête à l'emploi (LED 2 s'éteint)
Le LED correspondant s'allume comme signal de position.

Position ouvert:
a) Ouvrir jusqu'à la position désirée en enfonçant le bouton-poussoir OPEN.
b) Ensuite enfoncer et maintenir enfoncé le bouton-poussoir PROG.
c) Enfoncer le bouton-poussoir OPEN afin de mémoriser la position. Relâcher les 2 boutons-poussoirs.

Position fermer:
a) Fermer jusqu'à la position désirée en enfonçant le bouton-poussoir CLOSE.
b) Ensuite enfoncer et maintenir enfoncé le bouton-poussoir PROG.
c) Enfoncer le bouton-poussoir CLOSE afin de mémoriser la position. Relâcher les 2 boutons-poussoirs.

• *Réglage fin des positions*

Une position programmée peut encore être corrigée :

Exemple : moi fier la position OPEN

a) Conduire l'installation en position OPEN .
b) Enfoncer et maintenir enfoncé le bouton-poussoir PROG.
c) Enfoncer le bouton-poussoir OPEN pendant env. 1 sec. Le LED 2 s'allume, la programmation est commencée ; relacher tous les boutons.
d) Programmer la nouvelle position OPEN.
e) Ensuite enfoncer et maintenir enfoncé le bouton-poussoir PROG.
f) Enfoncer le bouton-poussoir OPEN pour enregistrer cette position. LED-1 est connecté et la position OPEN est modifiée. Relâcher les deux boutons.
g) Après env. 3 secondes, LED-2 s'éteint et la correction est exécutée.

- ***Méthode d'exécution***

Cette commande possède un démarrage et arrêt lents. Au moyen des interrupteurs DIP, deux temps différent de démarrage et d'arrêt peuvent être programmés.

La commande peut être mise au point dans la version désirée « homme mort « ou automatique.

Avec la commande en « homme mort «, l'installation marche aussi longtemps que le bouton-poussoir est maintenu enfoncé

Cette mise au point est identique à celle pour la fonction TIPP aux bornes 4 et 2 pour la commande radio.

Avec la commande automatique, l'installation marche automatiquement jusqu'à la position finale choisie et ne peut être arrêtée que par un ordre STOP. Les interrupteurs DIP ne peuvent être mis au point que hors tension, afin que la configuration exacte soit reconnue lors du démarrage.

Interrupteur DIP :

6 on: Démarrage et arrêt lents : 2 secondes
6 off: Démarrage et arrêt lents : 5 secondes

7 on: ouvrir en commande « homme mort »
7 off: ouvrir en commande automatique

8 on: fermer en commande « homme mort
8 off: fermer en commande automatique

- ***Mise au point de la vitesse***

La vitesse de fermeture peut être réglée (P1) :
- Touche à droite : vitesse de100%
- Touche à gauche : vitesse de 50%

- ***Fonctionnement normal***

Après la programmation, une seule poussée sur le bouton OPEN ou CLOSE suffit pour ouvrir ou fermer complètement l'installation. Une seconde poussée arrête le moteur.

Signification des LED en fonctionnement normal:

LED-1 clignote:	Le volet s'ouvre
LED-1 allumé:	Le volet est ouvert
LED-3 clignote:	Le volet se ferme
LED-3 allumé:	Le volet est fermé

- ***Dérangement et autre information***

LED 4 et 6 donnent des informations sur l'état de la commande.
Un dérangement est signalé par LED 6, chaque dérangement arrête la commande.

LED-4: La commande connecte la résistance de freinage (Information.

LED-6 désigne, en clignotant, un dérangement. Le nombre de clignotements indique la nature du dérangement. Cette information se répète plusieurs fois

1 clignotement : le moteur ne démarre pas.
2 clignotements : le moteur est bloqué pendant le déplacement.
3 clignotements : sens de rotation erroné : permuter les raccordements A + B du capteur ou changer les pôles du moteur.
4 clignotements : limitation de l'ampérage : le moteur est surchargé.
5 clignotements : la commande est surchargée : le moteur rend de l'énergie. Il est nécessaire de monter une résistance de freinage.
6 clignotements : le temps de marche maximum 15 minutes est dépassé.
7 clignotements : le nombre de tours du moto réducteur est trop élevé (150%.
8 clignotements : court-circuit dans les conduites du moteur.

- ***Surcharge***

La vitesse de rotation de l'entraînement est sous surveillance. En cas de dépassement de la vitesse de rotation admise, le moto réducteur est arrêté. Le dérangement est signalé par LED 6.

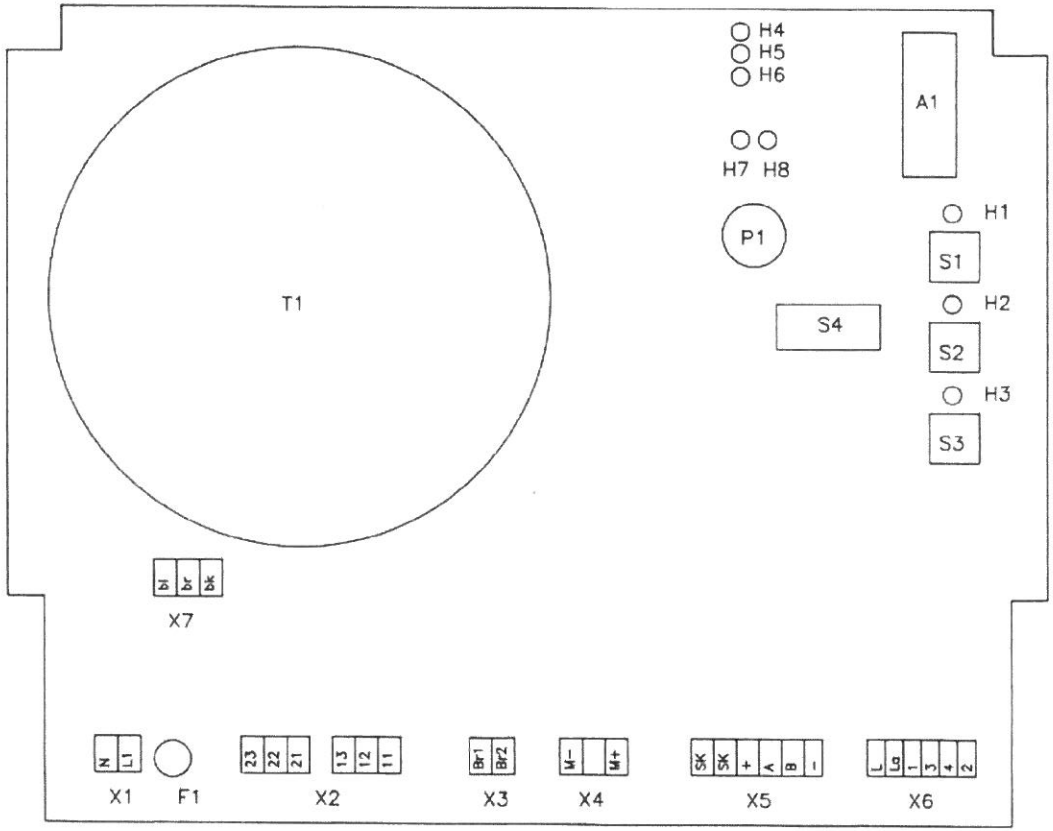
La commande est protégée par une surveillance électrique intégrée. En cas de dépassement des valeurs du courant électrique, la commande arrête l'installation. Ces dérangements sont signalés par LED 6.

- ***Sécurité du capteur***

Au moyen des LED 7 et LED 8, il est possible de contrôler si le capteur est actif.
En situation normale, les deux LED sont allumés alternativement (haute fréquence).
Attention : un LED peut être allumé avec moteur déconnecté, dépendant de la mise au point du donneur d'impulsions.

- ***Accessoires***

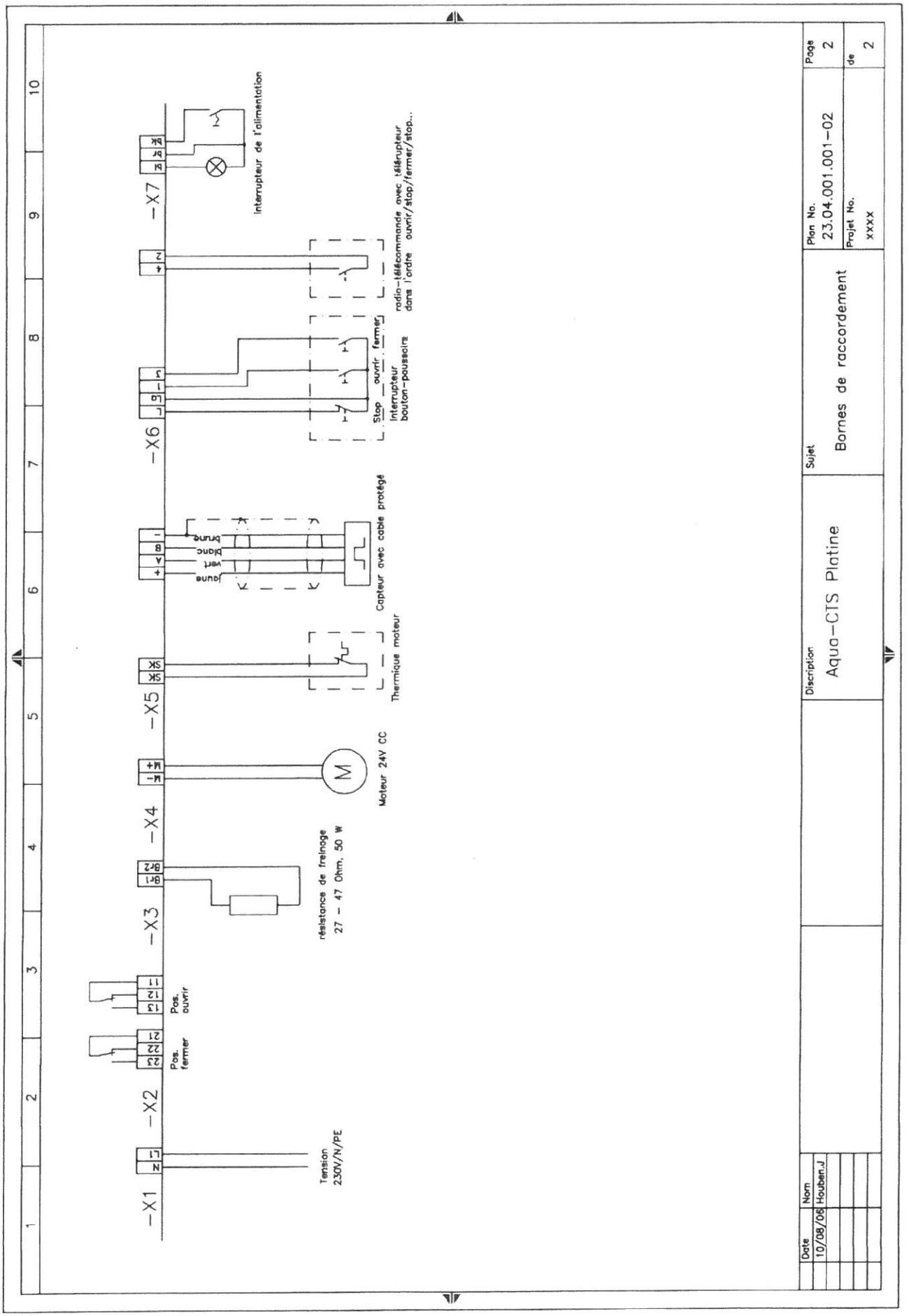
Une unité de programmation à distance est proposée comme accessoire. Celle-ci rend possible le réglage des fins de course à partir d'une position favorable. Pour l'utiliser, il est nécessaire de brancher le câble de l'unité de commande à distance de la platine dans la prise prévue à cet effet. L'unité de commande à distance est équipée des touches Auf-Prog-Zu. Pendant la programmation, seule la conduite d"homme mort" est possible. L'installation marche aussi longtemps que la touche de marche reste enfoncée. Après clôture de la programmation, l'installation fonctionne en maintien. Un arrêt de fonctionnement est alors possible par une instruction renouvelée sur les touches Auf ou Zu. (commutation à séquences)



Vue d'ensemble

A1 price embrochable pour commande à distance
F1 Fusible 3,15 A lent
H1 LED 1 position OUVERT (OPEN)
H2 LED 2 programmation
H3 LED 3 position FERME (CLOSE)
H4 la résistance de freinage est activée
H5 sans fonction
H6 signal de dérangement
H7 capteur
H8 capteur
P1 réglage de la vitesse de fermeture
S1 bouton poussoir OPEN
S2 bouton poussoir PROG
S3 bouton poussoir CLOSE
S4 interrupteur DIP
X1 bornes de raccordement de l'alimentation 230 V
X2 bornes de raccordement de contacts sans potentiel
X3 bornes de raccordement de la résistance de freinage.
X4 bornes de raccordement du moteur
X5 bornes de raccordement du circuit de sécurité et du capteur
X6 bornes de raccordement des boutons de commande
X7 bornes de raccordement de l'interrupteur de l'alimentation

Date	Nom			Description	Sujet	Plan No	Page
10/08/06	Houben J			AQUA-CTS	Vue d'ensemble	23.04.001.001-01	1
						Projet No. xxxx	de 2


-X1
-X2
-X3
-X4
-X5
-X6
-X7
Tension 230V/N/PE
Pos. fermer
Pos. ouvrir
résistance de freinage 27 - 47 Ohm, 50 W
Moteur 24V CC
Thermique moteur
Capteur avec cable protégé
jaune
vert
blanc
brune
Stop
ouvrir
fermer
Interrupteur bouton-poussoire
radio-télécommande avec télérupteur dans l'ordre ouvrir/stop/fermer/stop...
Interrupteur de l'alimentation
Date
10/08/06
Nom
Houben.J
Discription
Aqua-CTS Platine
Sujet
Bornes de raccordement
Plan No.
23.04.001.001-02
Projet No.
xxxx
Page
2
de
2

Genker
Machinenfabriek

Genker Machinenfabriek n.v./s.a. - Genk Zuid - Zone 6b Mieenbroekstraat 45 B - 3600 Genk

Aandrijftechniek voor poorten
Motoreducteurs pour portes
Gear motors for doors and gates
Torantriebstechnik

Electronische besturingen
Controles electroniques
Electronic controls
Elektronische Steuerungen

15.11.008.000

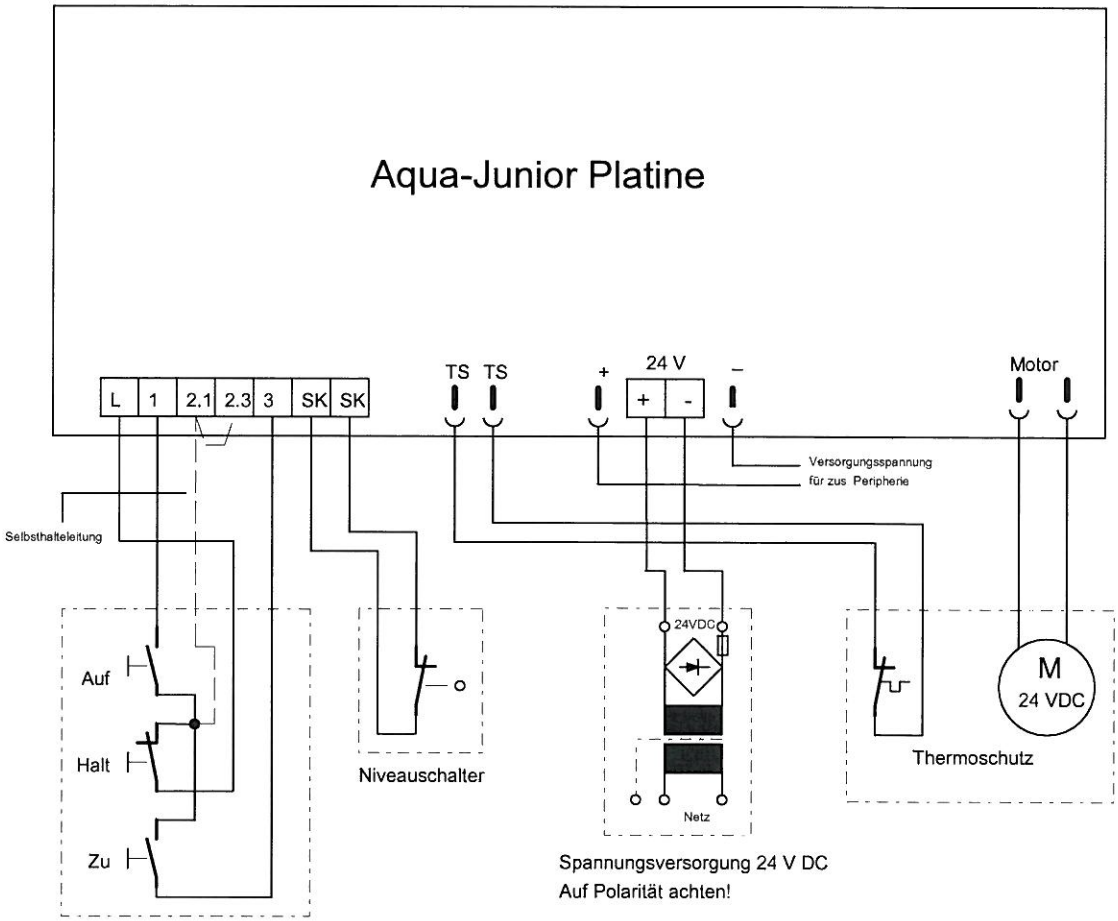
Wendeschütz Aqua-Junior

- ***Wichtig!***

Während dem ersten Lauf der Anlage ist an den Klemmen + und - am Antrieb die Spannung zu messen. Diese darf den Wert von 23 V nicht unterschreiten. Andernfalls muss durch Umklemmen der sekundär- oder primärseitigen Anzapfungen des Transformators die Spannung auf diesen Wert angeglichen werden.

- ***techn. Daten***

Stromversorgung:	24 V DC
Stromaufnahme:	siehe Motoranschlußwert
max. Schaltleistung:	0,3 KW
Steuerspannung:	24 V DC
Motorspannung:	24 V DC



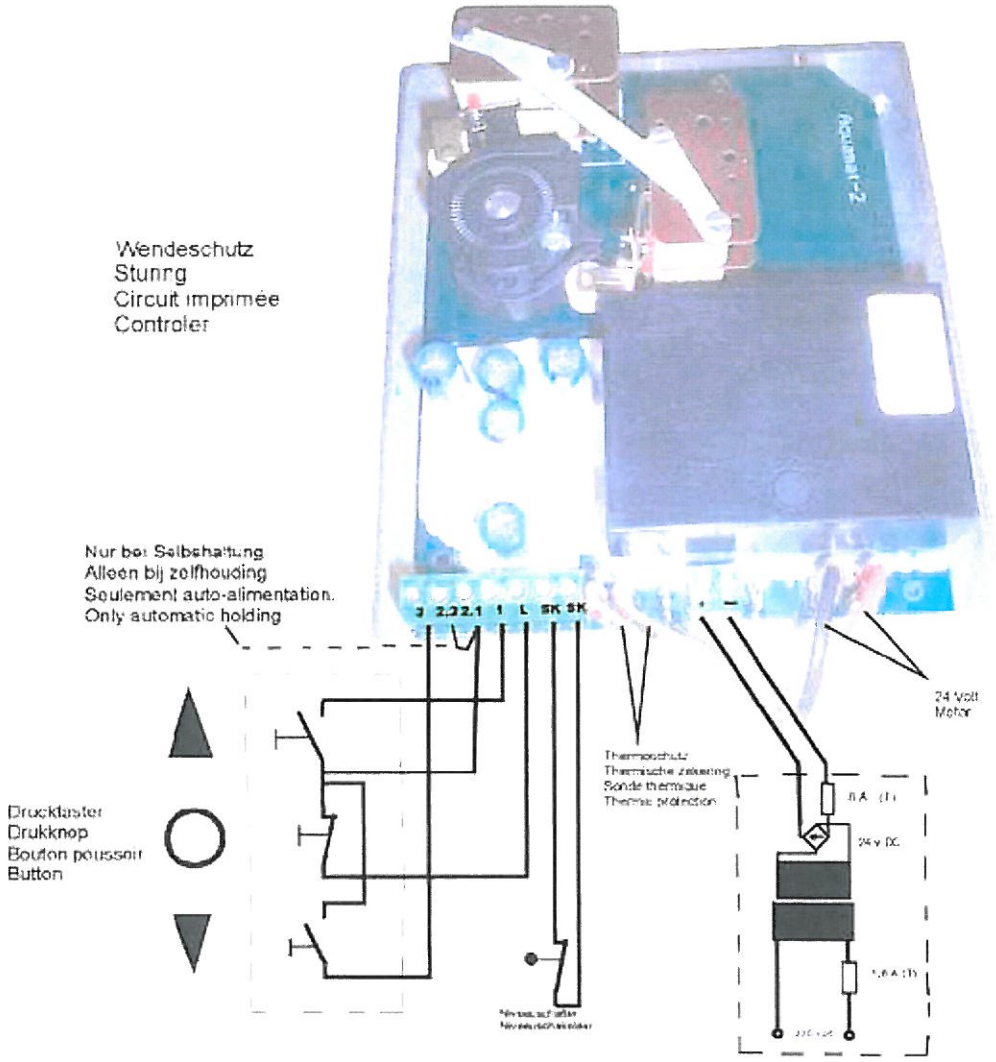
Fahrt mit Selbsthaltung:
Für Selbsthaltefahrt in Auf die Selbsthalteleitung auf Klemme 2.1 auflegen.
Für Selbsthaltefahrt in Zu die Selbsthalteleitung auf Klemme 2.3 auflegen.
Für Selbsthaltefahrt in Auf und Zu die Selbsthalteleitung auf Klemme 2.1 auflegen und Brücke zwischen 2.1 und 2.3 einklemmen.

pamax automation

Tel. 044 839 10 50

GMF
Genker Machinenfabriek

AQUAMAT 250 ST



Wahrend dem ersten Lauf der Anlage ist an den Klemmen - und - am Antrieb die Spanning zu messen.Diese darf den Wert von 23 V nicht unterschreiten.Anderfalls muss durch Umklemmen der sekundar- cder primarseitigen Anzapfungen des Transformators die Spannung auf dieses Wert angeglichen werden.

Bij dc installatio,mag dc spanning aan de + en - klemmen in de aandrijving nooit minder zijn dan 23 V. Indien dit toch het geval is kan door het omklemmen van de primaire (+ of - 5%) of de secundaire (29 V. of 31 V.) zijde van de transformator de spanning aan deze waarde aangepast worden.

During the initial run of the motor the voltage must be measured at the terminals + and - of the drive The voltage should be 23 V. If the measured value is below 23 V the voltage has to be adapted by reconnection of the primary or secondary windings of the transformer.

Lors de la première installation, il faut mesurer la tension entre les bornes + et - de l'entraînement (du moteur) Celle-ci ne doit pas être inférieure à la valeur de 23 V. Sinon il faut ajuster la tension à cette valeur en changeant les bornes de raccordement primaires (+ ou- 5%) ou secondaires (29 ou 31 V.) du transformateur.

Techn. Daten	
Stromversorgung:	24 VDC
Stromaufname:	10 A
max. Schalleistung:	0,3 KW

Techn.gegevens	
Stroomvoorziening:	24 VDC
Stroomafname:	10 A
Max vermogen:	0,3 KW

Technical data	
Voltage	24 VDC
Amperage	10 A
Motor power	0,3 KW

Dates techniques	
Voltage	24 VCC
Ampérage	10 A
Puissance	0,3 KW

Genker
Machinenfabriek

Genker Machinenfabriek n.v./s.a. - Genk Zuid - Zone 6b Mieenbroekstraat 45 B - 3600 Genk

Aandrijftechniek voor poorten
Motoreducteurs pour portes
Gear motors for doors and gates
Torantriebstechnik

Electronische besturingen
Controles electroniques
Electronic controls
Elektronische Steuerungen

11/97

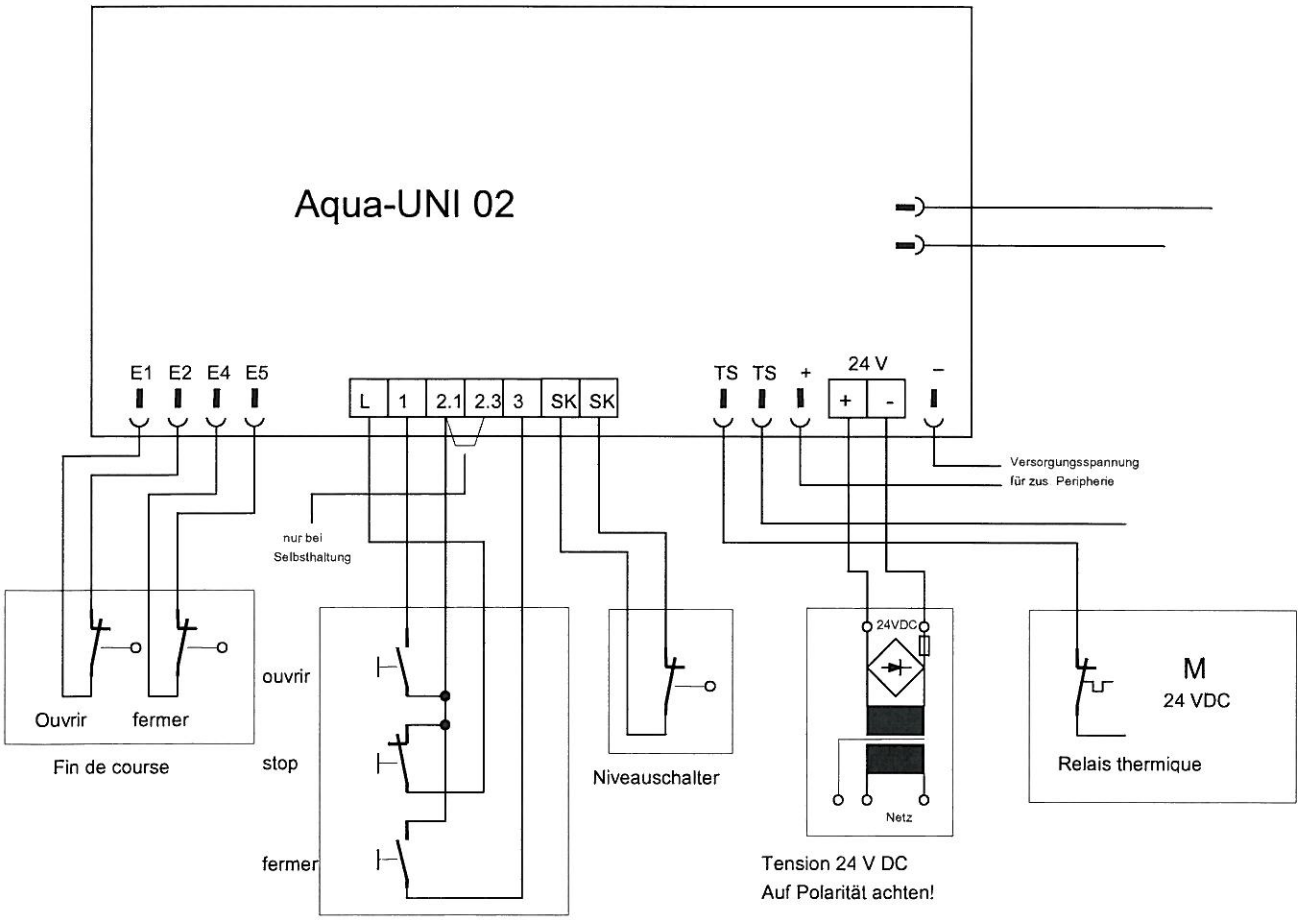
Contacteurs inverseurs Aqua UNI 02

- ***Important!***

Lors de la première mise en service, la tension sur les bornes + et – doivent être mesurés. Cette tension ne doit pas dépasser 23 V. Si ce n'est pas le cas le raccordement des bornes primaires et secundaires du transformateur doit être adapté à la tension mesurée.

- ***Dates techniques***

Tension:	24 V DC
Intensité:	voir valeur indiqué
Puissance max.:	0,3 KW
Tension de commande:	24 V DC
Tension du moteur:	24 V DC



Endschalterplatine ES 10/0 A7

- Alle Arbeiten im spannungslosen Zustand ausführen.
- Vorsicherung gemäß Motoranschlußwert auswählen.
- Für die bauseitige Installation sind die Vorschriften des VDE zu beachten.

S1 = Endschalterblock Auf. Die Schaltfolge wird durch die Nummern ".../1" bis ".../3" angegeben.
- S1/1 = Endschalter, potentialfrei
- S1/2 = Endschalter, Wegbegrenzer
- S1/3 = Endschalter, Sicherheitsendschalter (Reihenverschaltung)

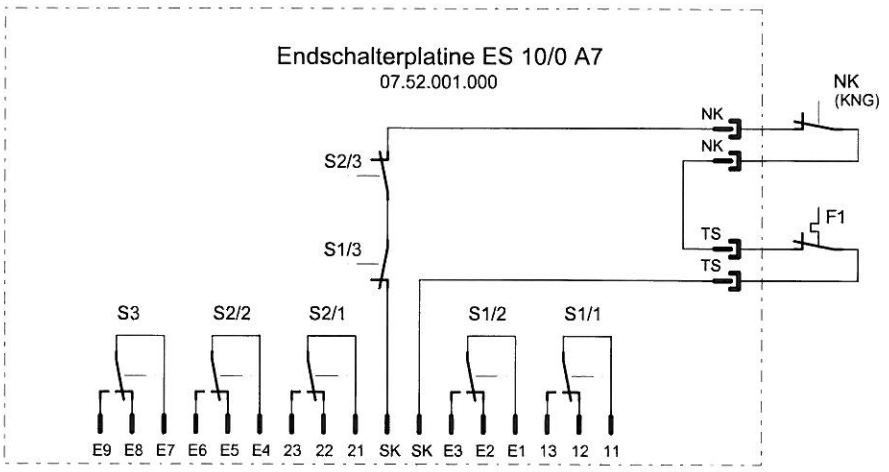
S2 = Endschalterblock Zu. Die Schaltfolge wird durch die Nummern ".../1" bis ".../3" angegeben.
- S2/1 = Endschalter, potentialfrei
- S2/2 = Endschalter, Wegbegrenzer
- S2/3 = Endschalter, Sicherheitsendschalter (Reihenverschaltung)

S3 = Zusatzendschalter für Zwischenhalt oder mit ALU-Nocken für Vorabschaltung der Schließkantensicherung bei Falttoren

F1 = Thermoschutzkontakt (TS) des Motors

NK = Nothandkurbelschalter (NK) am Antrieb oder Sicherheitsendschalter alternativer Notbedienungsmöglichkeiten wie z.B. Kettennotgetriebe (KNG)

Klemmenanschluß:



Weitere Sicherheitskontakte wie z.B. Schlaffseilsicherungen können mit den Kontakten NK und TS in Reihe verschaltet werden.